

余泳麟

邮箱: yylsgdsg1114@163.com | 手机: (86) 181-7155-2849 (同微信)

政治面貌: 中共党员 | 籍贯: 湖北孝感 | 年龄: 25 岁



教育背景

武汉理工大学

机械工程

工学硕士

学业表现: 专业排名前 5% (2/38), 获连续三年校一等奖学金、“校优秀研究生干部”和“校三好研究生”称号。

湖北理工学院

机械设计制造及其自动化

工学学士

学业表现: 专业排名前 5% (3/55), 获企业奖学金、“优秀毕业生”和“优秀学生干部”称号。

实习经历

2026.03-2026.06

迈瑞医疗

机械开发工程师

- 三维曲面优化与参数化建模:** 针对骨科植入物和手术器具复杂的曲面特征, 使用 Creo 对零件特征进行修复与参数化优化, 确保模型尺寸满足临床装配与周边组织的避让要求。
- GD&T 标注与工程出图:** 依据迈瑞图纸规范出具二维工程图, 对关键尺寸及公差要求进行核对, 根据 ASME 标准完成位置度、同轴度等关键 GD&T 标注, 保障图纸表达与加工装配要求的一致性。
- 基于 Abaqus 的静力学仿真:** 针对医用钛合金的材料属性及骨骼/植入物的非线性接触工况, 制定网格细化策略与边界条件, 验证极限受力工况下结构强度与安全裕度, 输出仿真测试报告指导设计迭代闭环。

项目经历

2024.07-2025.09

两轮自平衡搬运机器人(国家重点研发计划资助)

负责人

- 项目背景:** 面向狭窄仓储通道及多层货位场景, 设计具备大垂直作业空间的两轮自平衡搬运机器人。
- 主要工作:** 负责两轮自平衡搬运机器人的整机结构设计与优化, 针对动态负载与空间受限问题, 设计“中空关节+光轴的无干涉旋转结构”, 实现机械臂 $\pm 180^\circ$ 无干涉运动, **35kg 负载实测移动速度 1m/s**; 通过缩短支撑跨距并设置推力轴承分担轴向载荷, 改善连接轴受力与整机刚度, IMU 实测空载稳态倾角误差 $\pm 1.5^\circ$; 完成机械臂嵌入剪叉式伸缩机构与模块化末端夹具设计, 进行零部件加工对接、整机装配与联合调试并依据样机测试结果完成关键连接及传动结构的迭代优化。

2024.09-2025.08

起重机遥控脱钩设备研发(中建三局)

负责人

- 项目背景:** 针对高空货物吊运人工辅助装卸的安全隐患, 设计一套可远距离遥控脱钩的自动化工具器械。
- 主要工作:** 从 0 到 1 完成自动化吊钩机械结构设计, 提出基于“滚珠丝杠驱动 + 脱钩销轴机构”的重载脱钩方案; 完成吊钩各关键零部件的 SolidWorks 建模、装配设计及 BOM 清单编制, 针对高载工况下的受力集中部位进行静强度分析并优化结构, 按 **10 吨** 额定载荷完成设计, **现场最大起吊 8 吨**, 结合单片机与电机驱动实现上钩与脱钩动作控制, 集成 LoRa 无线通信模块, **遥控距离实测 100m**, 完成三轮样机迭代, 交付企业 **10 套** 现场试点使用。

2024.12-2025.05

激光雷达扫描平台(巨人集团)

负责人

- 项目背景:** 设计落地一套“单线激光雷达 + 伺服旋转机构”低成本三维扫描平台, 实现三维点云重建与目标定位。
- 主要工作:** 完成平台各零部件设计建模、加工对接与装配调试; 旋转机构采用“伺服电机—直角减速器—光轴传动方案”, 兼顾传动刚性、装配同轴性与维护便捷性, **模块化接口** 适配多品牌激光雷达, **实测扫描范围 280°**; 结合雷达 0.08° 角分辨率与 25 Hz 扫描频率制定转速与采样密度匹配策略, 保障三维点云重建质量; 采用铝合金加工制造, 整机实称重约 **7 kg**; 接口处采用密封圈进行整机防水防尘设计, 产品已投入现场使用并迭代至第二代。

专业技能

- 软件应用:** 熟练使用 SolidWorks、Creo、CATIA、AutoCAD 进行三维建模与二维出图, 了解常见机械加工工艺, 理解公差与配合类型, 能运用 Abaqus、Ansys 进行静力学仿真与强度校验, 了解 PLM 管理系统检索零件和发布。
- 编程能力:** 熟悉 C++、Python 等编程语言, 擅长使用 AI Agent 协助工作, 基于 Codex 实现参数化批量建模。
- 语言能力:** CET-6 (465)、CET-4 (541), 具备良好的英文技术文档检索与读写能力, 能够进行基本英语交流。
- 学生工作:** 担任团支部书记, 组织活动与推优评议, 拥有良好的沟通协作能力, 能够与跨职能团队高效配合。

荣誉奖励

- 2025 年全国三维数字化创新设计大赛, 全国三等奖;
- 2025 年数智港航数据创新应用大赛, 全国三等奖
- 2025 年研究生机器人创新设计大赛, 校级三等奖;
- 2025 年中国研究生金融科技创新大赛, 全国三等奖
- 《一种支持协同作业的可过载保护的遥控脱钩设备及方法》(发明专利)、英文 EI 论文一篇